

Rapport 3eme séance : 3/01/2022

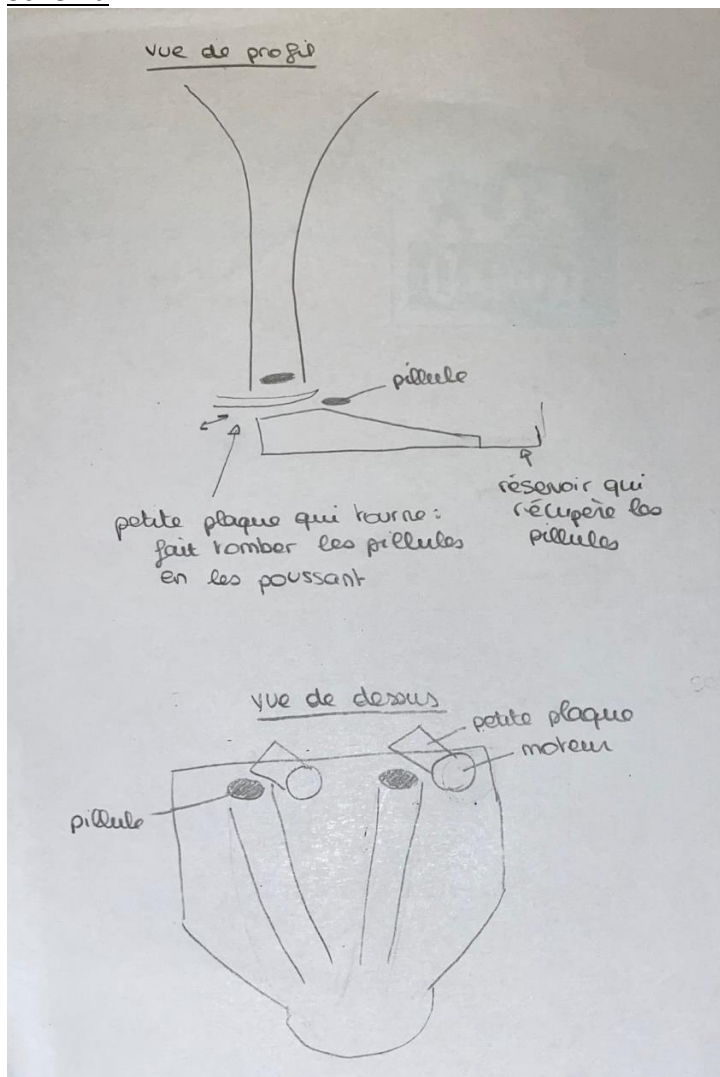
Projet : Med Dispenser

- Avant la séance

Nous avons réfléchi à la structure finale du projet et avons décidé d'utiliser seulement 2 compartiments au lieu de 3 car nous risquons de manquer de place et cela nous ferait utiliser trop de fils.

Notre idée initiale était de pousser les médicament grâce à une barre mais le mécanisme étant trop compliqué à faire (engrenage et crémaillère), nous avons choisi d'utiliser une petite plaque ou hélice qui, en tournant, fait tomber une pilule et empêche les autres de tomber.

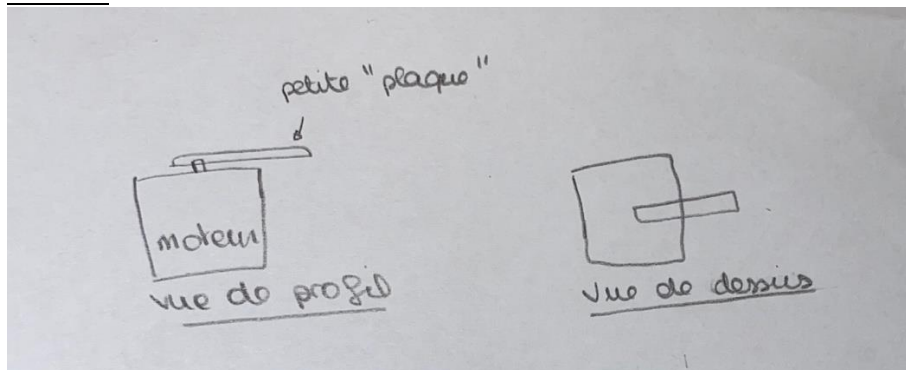
Schéma



- Durant la séance

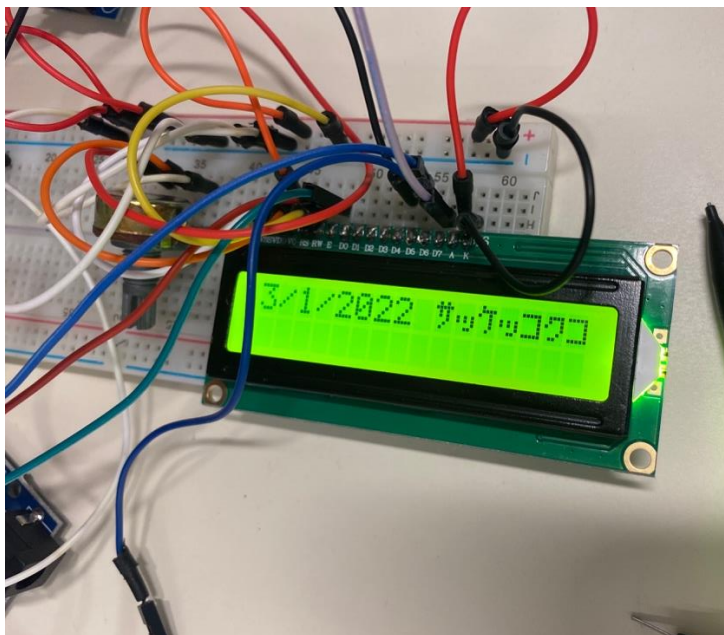
J'ai fait plusieurs recherche sur les différents moteur (servomoteurs et moteurs pas à pas) pour savoir lequel nous utiliserons. Nous utiliserons donc deux moteurs pas à pas sur lesquels nous fixerons la petite plaque.

Schéma

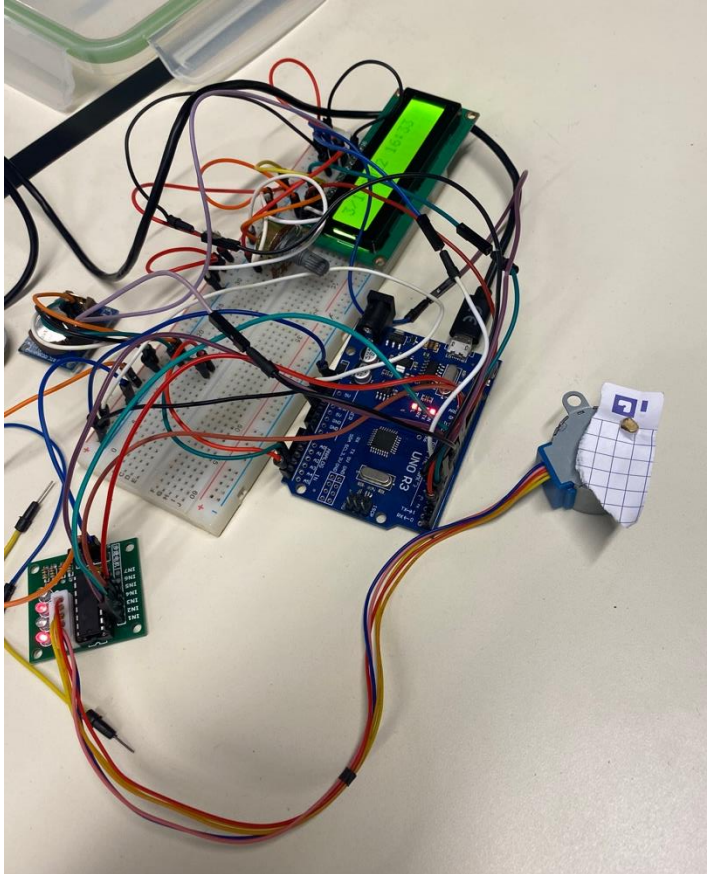


Puis nous avons rebranché les fils du montage de l'horloge et de l'écran. J'y ai ensuite ajouté le montage du moteur que j'avais fait lors de la 1^{ère} séance.

J'ai eu un problème d'affichage, en effet le message affiché n'était pas en français. Il s'agissait seulement d'un fil mal branché.



Montage écran, horloge et moteur



Durant le cours le papier posé sur le moteur a permis de simuler le mouvement de la petite plaque.

Pendant ce temps, Clémentine a regroupé tous les codes que nous avons fait depuis le début du projet. Je me suis occupée du code du moteur, pour faire en sorte qu'il fasse seulement la moitié d'un tour puis reparte en sens inverse.

Je ne suis pas parvenue à lui faire faire la moitié d'un tour, j'essaierai donc de le faire avant le prochain cours.

codeparent	horlogeecran	moteur 5
<pre> #include <Stepper.h> #define IN1 8 #define IN2 9 #define IN3 10 #define IN4 11 int temps=10; int i=0; const int nombrePas=32*64; Stepper monMoteur(nombrePas,8,9,10,11); void initMotor() { Serial.begin(115200); monMoteur.setSpeed(5); pinMode(IN1, OUTPUT); pinMode(IN2, OUTPUT); pinMode(IN3, OUTPUT); pinMode(IN4, OUTPUT); for (i=0; i<=511; i++){ Serial.println(i); digitalWrite(IN1, LOW); digitalWrite(IN2, LOW); digitalWrite(IN3, LOW); digitalWrite(IN4, HIGH); delay(temps); digitalWrite(IN1, LOW); digitalWrite(IN2, LOW); digitalWrite(IN3, HIGH); digitalWrite(IN4, LOW); delay(temps); digitalWrite(IN1, LOW); digitalWrite(IN2, HIGH); digitalWrite(IN3, LOW); digitalWrite(IN4, LOW); delay(temps); digitalWrite(IN1, HIGH); digitalWrite(IN2, LOW); digitalWrite(IN3, LOW); digitalWrite(IN4, LOW); delay(temps); } } void runMotor() { monMoteur.step(nombrePas); delay(500); monMoteur.step(-nombrePas); delay(500); } </pre>		

Pour le prochain cours, nous allons créer une maquette en carton pour pouvoir la montrer lors de la présentation orale.